

このたびは、本書をお買い上げいただき誠にありがとうございます。
 本書には下記の誤記がありました。誠に申し訳ございません。お詫びして訂正いたします。

ページ	箇所	誤	正
8	図6.4 (b) の第3象限のカッコ書き	$(A_3 \text{より } \pi \text{ [rad] 遅れる})$	$(A_3 \text{より } \frac{\pi}{2} \text{ [rad] 遅れる})$
41	19行目の式	$i_l = \frac{\dot{E}_1 - \dot{E}_2}{R_1 + R_2} = \dots$	$i_l = \frac{\dot{E}_1 - \dot{E}_3}{R_1 + R_3} = \dots$
	22行目（最下行）の式	$Z_0 = \frac{R_1 R_2}{R_1 + R_2} = \dots$	$Z_0 = \frac{R_1 R_3}{R_1 + R_3} = \dots$
42	図6.46 (図中の電圧と抵抗の記号)	(省略)	(別記①)
66	図7.44 (Δ 結線の右側の式)	$Z = R_\Delta + X_\Delta$ $= \dots$	$\dot{Z} = R_\Delta + jX_\Delta$ $= \dots$
139	20行目	② 指針が0付近でほとんど振れない。	② 指針がほとんど振れない。
157	9章の間21の① (右段の下から4行目)	① 指針が0付近でほとんど振れない。	① 指針がほとんど振れない。

①

(別記①)

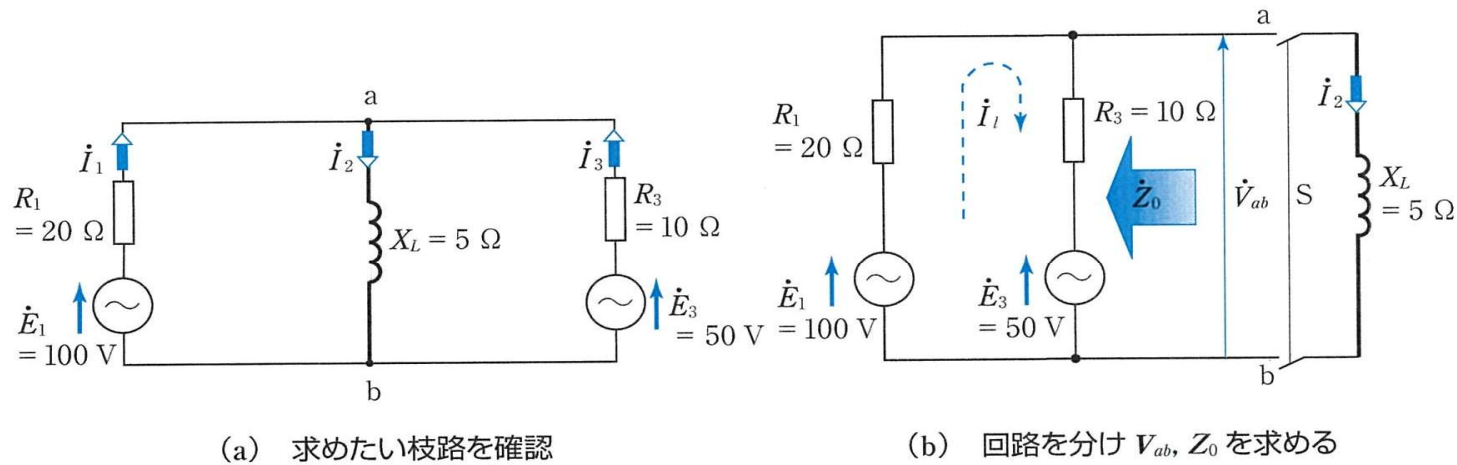


図 6.46